



EUROTRONIC

Motores y automatismos

SKY BIDI Ø35

BD.235.006



- **Motor tubular con receptor radio Bidireccional.**
- **Regulación de los finales de carrera desde el mando a distancia o desde la APP Eurotronic.**
- **Varias potencias y velocidades para su aplicación en persianas y cortinas.**

Mandos compatibles:

- KIK
- KIKWALL

Domótica

- Compatible con Hub de domótica KUMO WAVE.

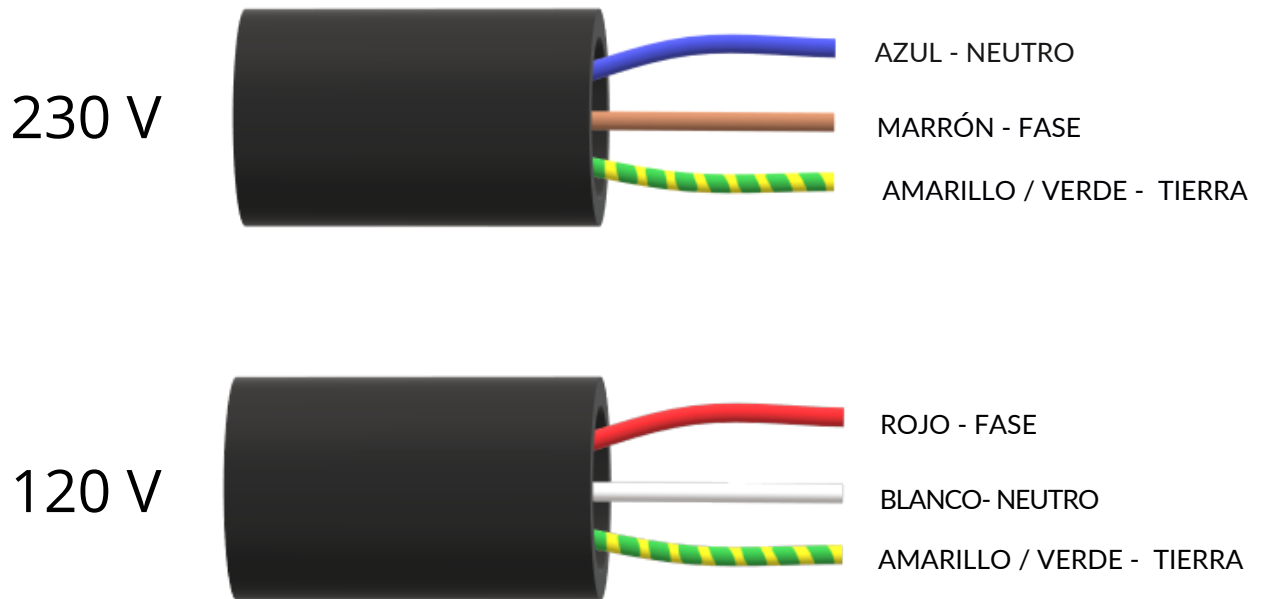
Características

- Receptor interno 433.92 MHz
- Posición favorita.
- Cabeza con orificio central de Ø12mm para montaje en cajón monoblock.
- Para eje de Ø40, 43, 50, 56, 58.

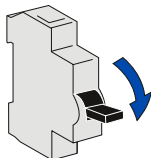
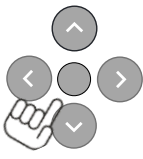
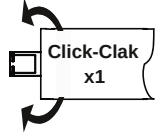

ÍNDICE

| | |
|--|--------|
| 1. CONEXIÓN CABLES | Pág. 1 |
| 2. SIMBOLOGÍA UTILIZADA | Pág. 1 |
| 3. INSTRUCCIONES | Pág. 2 |
| 1. ENLAZAR PRIMER EMISOR..... | Pág. 2 |
| 2. CAMBIO SENTIDO DE ROTACIÓN DEL MOTOR DESDE EMISOR | Pág. 3 |
| 3. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA | Pág. 3 |
| 4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA | Pág. 3 |
| 5. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA | Pág. 4 |
| 6. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA | Pág. 5 |
| 7. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA | Pág. 5 |
| 8. MODO CONTINUO O IMPULSOS | Pág. 6 |
| 9. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL | Pág. 6 |
| 10. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL DESDE CABEZA MOTOR | Pág. 7 |
| 11. BORRAR TODOS LOS EMISORES | Pág. 7 |
| 12. BORRAR TODOS LOS FINALES DE CARRERA | Pág. 8 |
| 13. FUNCIONES AVANZADAS | Pág. 8 |
| 14. RESETEO A MODO FÁBRICA | Pág. 9 |
| 4. CONTACTO ASISTENCIA TÉCNICA EUROTRONIC | Pág. 9 |

Conexión cables



Simbología utilizada

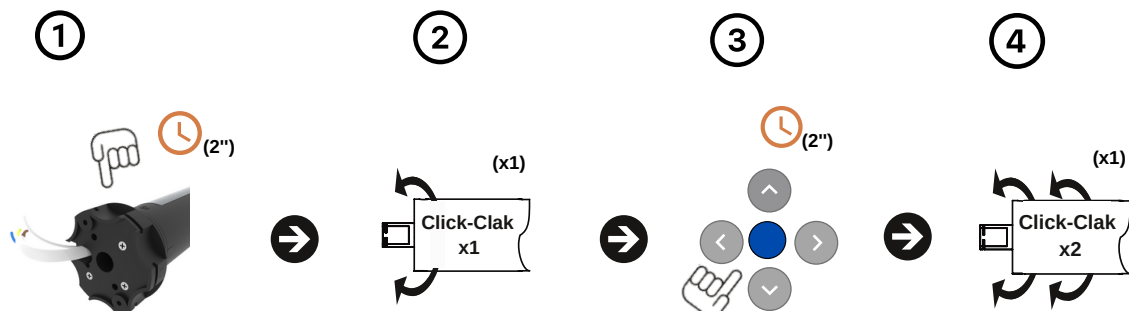
| | |
|---|-------------------------------------|
|  | QUITAR / PONER CORRIENTE |
|  | PULSAR BOTÓN |
|  | EL MOTOR HARÁ UN "CLICK-CLACK" (X1) |
|  | PRESIONAR BOTÓN (P2) |



Los pasos 2 a 5 son imprescindibles para el óptimo funcionamiento del dispositivo.

1. Enlazar primer emisor

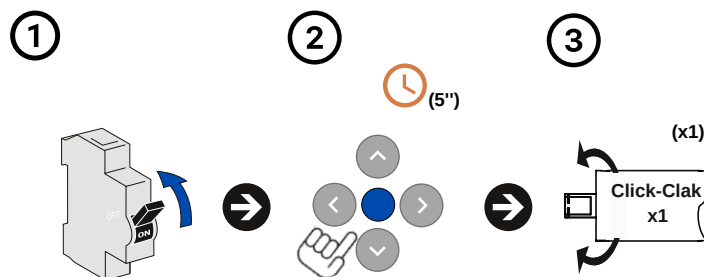
a) Desde el motor:



Procedimiento:

1. Pulse el botón **PROG.** en la cabeza del motor durante dos segundos (2").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. En un plazo de 7 segundos, pulse (**STOP**) en el emisor a grabar durante dos segundos (2").
4. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
5. El emisor estará enlazado.

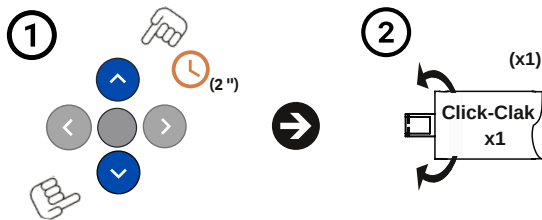
b) Desde el emisor:



Procedimiento:

1. Dar corriente.
2. Pulse (**STOP**) en el emisor a grabar durante cinco segundos (5").
3. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).
4. El emisor estará enlazado.

2. Cambio sentido de rotación del motor desde el emisor



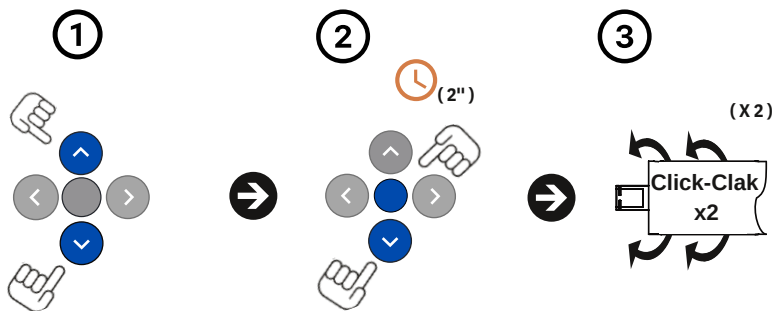
Procedimiento:

1. Pulse el botón de **(SUBIDA + BAJADA)** del emisor a la vez durante dos segundos (2").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).
3. Se realizará el cambio de rotación (esta operación solo es posible antes de establecer los finales de carrera).



- **Modificar esta operación solo es posible en el modo programación.**
- **Una vez fuera del modo programación es necesario hacer un reset para poder cambiar esta función.**

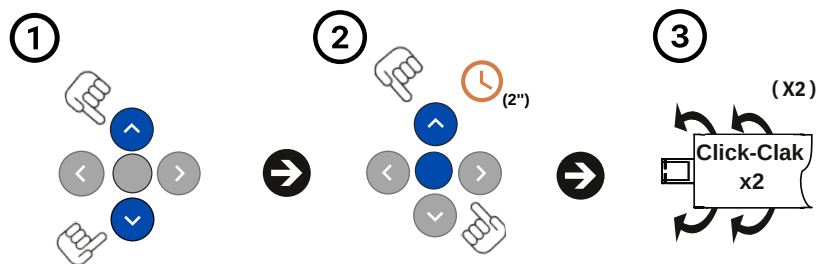
3. Programar final de carrera de bajada



Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
 2. Mantendremos pulsado el botón de **(BAJADA + STOP)** durante dos segundos (2") para confirmar.
 3. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
 4. El final de carrera **inferior** estará establecido.
- Mantener el botón de **SUBIDA** o **BAJADA** durante dos segundos (2") para mover el dispositivo de manera continua.

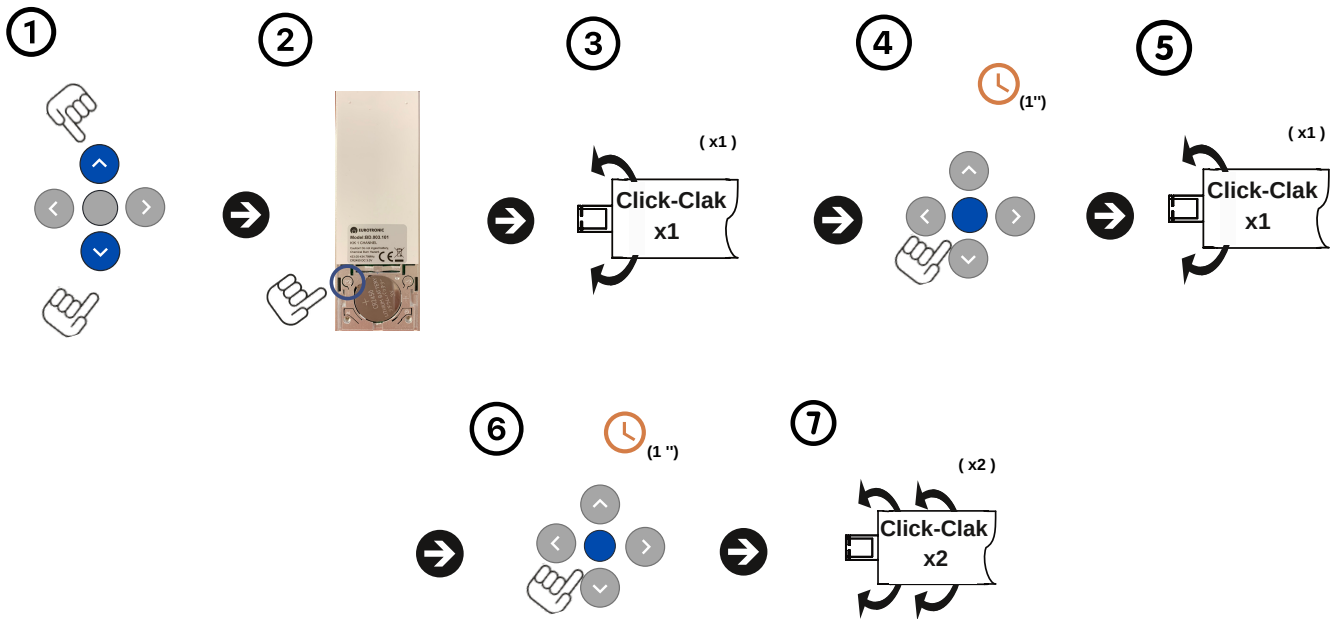
4. Programar final de carrera de subida



Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
 2. Mantendremos pulsado el botón de **(SUBIDA + STOP)** durante dos segundos (2") para confirmar.
 3. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
 4. El final de carrera **superior** estará establecido.
- Mantener el botón de **SUBIDA** o **BAJADA** durante dos segundos (2") para mover el dispositivo de manera continua.

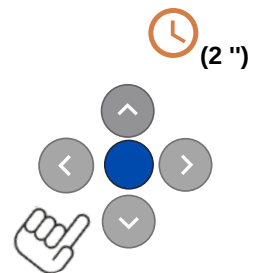
5. Añadir/ Borrar posición favorita



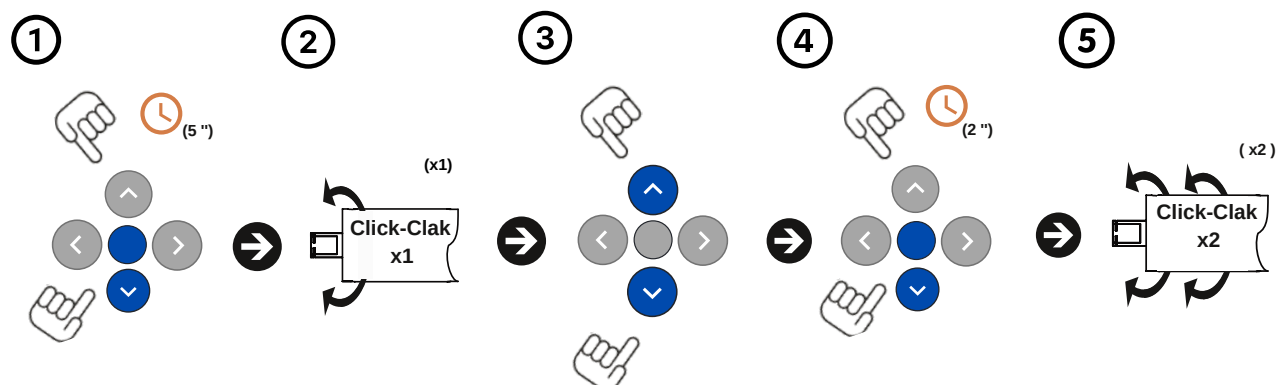
Procedimiento:

- Revise que los finales de carrera **superior** e **inferior** estén establecidos.
- 1. Posicionaremos el motor en la **posición favorita** deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
- 2. Pulsaremos el botón (**P2**) ubicado detrás del emisor.
- 3. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
- 4. Pulsaremos el botón central (**STOP**).
- 5. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
- 6. Pulsaremos por segunda vez el botón central (**STOP**) para confirmar.
- 7. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (x2) y tres pitidos (x3).
- 8. La **posición favorita** estará establecida.

- **Para borrar posición favorita repetir el mismo procedimiento.**
- **Para buscar la posición favorita ya memorizada, pulse el botón (STOP) del emisor durante dos segundos.**



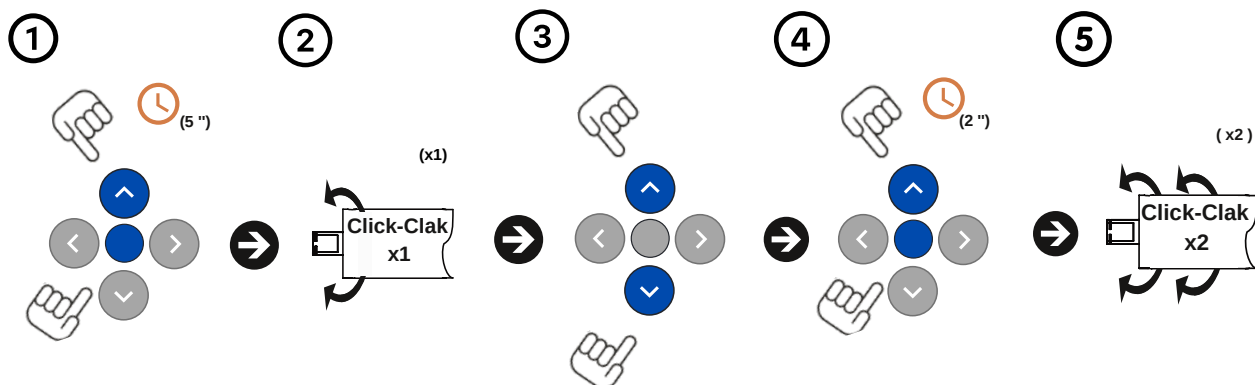
6. Modificar el final de carrera de bajada



Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(BAJADA + STOP)** del emisor durante cinco segundos (5").
 2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
 3. Posicionar en el punto deseado utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
 4. Pulse a la vez los botones de **(BAJADA + STOP)** del emisor durante dos segundos (2") para confirmar.
 5. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
 6. El final de carrera **inferior** estará establecido.
- Mantener el botón de **SUBIDA** o **BAJADA** durante dos segundos (2") para mover el dispositivo de manera continua.

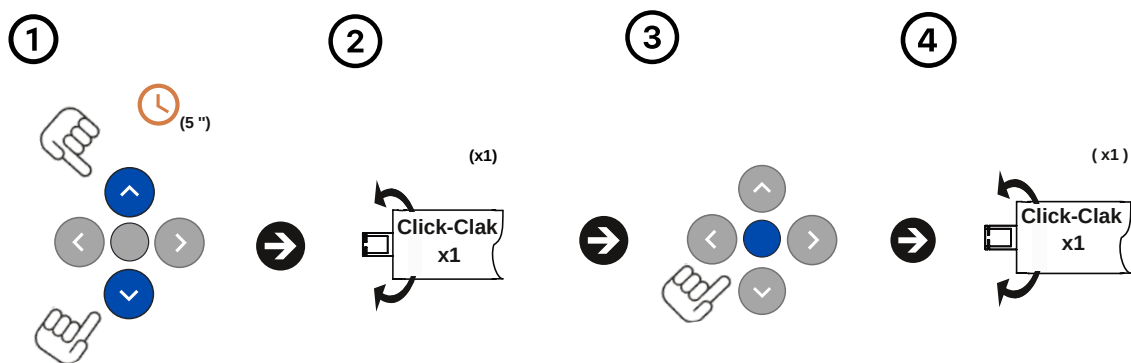
7. Modificar el final de carrera de subida



Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + STOP)** del emisor durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. Posicionar en el punto deseado utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
4. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + STOP)** del emisor durante dos segundos (2") para confirmar.
5. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
6. El final de carrera **superior** estará establecido.

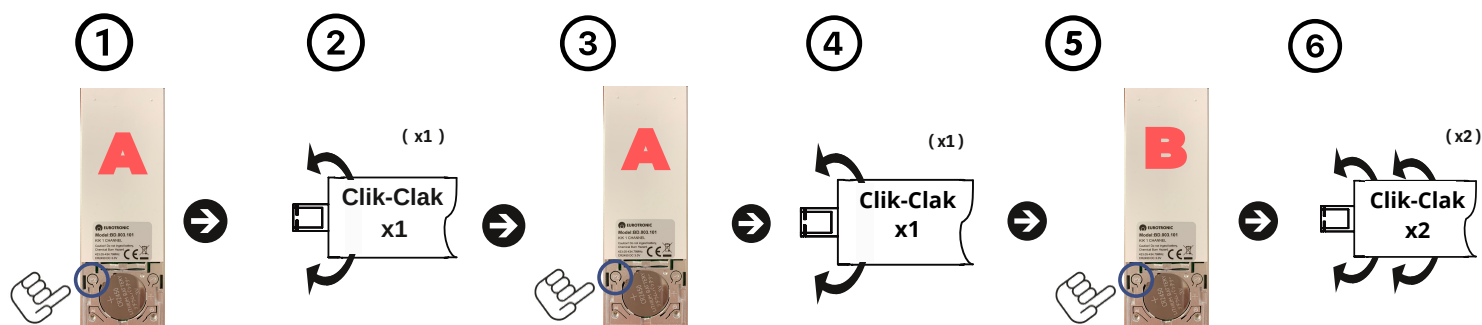
8. Modo continuo o impulsos



Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + BAJADA)** del emisor durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un **"CLICK-CLACK"** (x1).
3. Pulse el botón **(STOP)** una vez (x1) para confirmar.
4. El motor hará un **"CLICK-CLACK"** (x1) y un pitido largo (x1).
5. Se activará el **modo impulsos** (si el motor hace dos **"CLICK-CLACK"** (x2) y un tres pitidos (x3) se activará el **modo continuo**).

9. Añadir/ Borrar emisor adicional

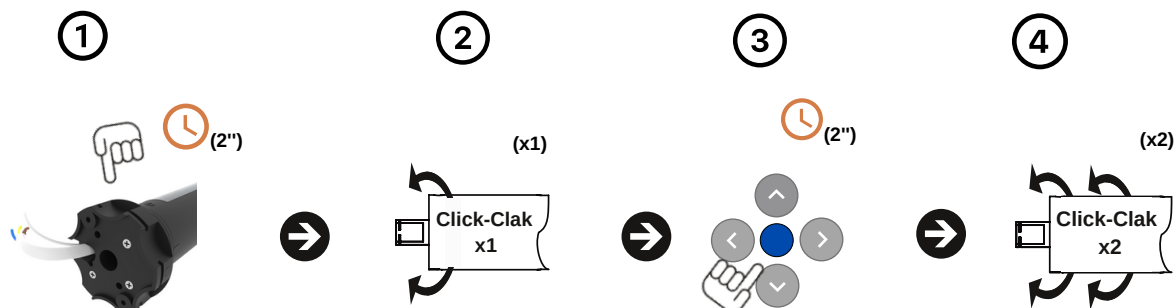


Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)** ubicado detrás del emisor ya enlazado **(A)**.
2. El motor hará un **CLICK-CLACK** (x1) y un pitido (x1).
3. Volveremos a pulsar el botón **(P2)** del mismo emisor **(A)**.
4. El motor hará un **"CLICK-CLACK"** (x1) y un pitido (x1).
5. A continuación, pulse el botón de **(P2)** del nuevo emisor **(B)** para confirmar.
6. El motor hará dos **"CLICK-CLACK"** (x2) y tres pitidos (x3).
7. El emisor adicional estará enlazado.

Repetir el mismo proceso para borrar el emisor enlazado.

10. Añadir/ Borrar emisor adicional desde cabeza motor

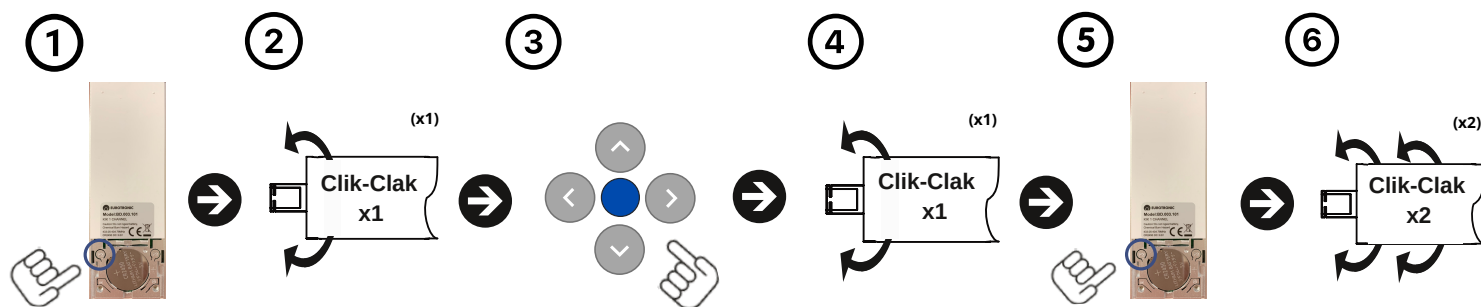


Procedimiento:

1. Pulse el botón (**Prog.**) en cabeza del motor durante dos segundos (2").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. En un plazo de 7 segundos, pulse (**STOP**) en el emisor a grabar durante dos segundos (2") para confirmar.
4. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
5. El emisor adicional estará enlazado.

Repetir el mismo proceso para borrar el emisor enlazado.

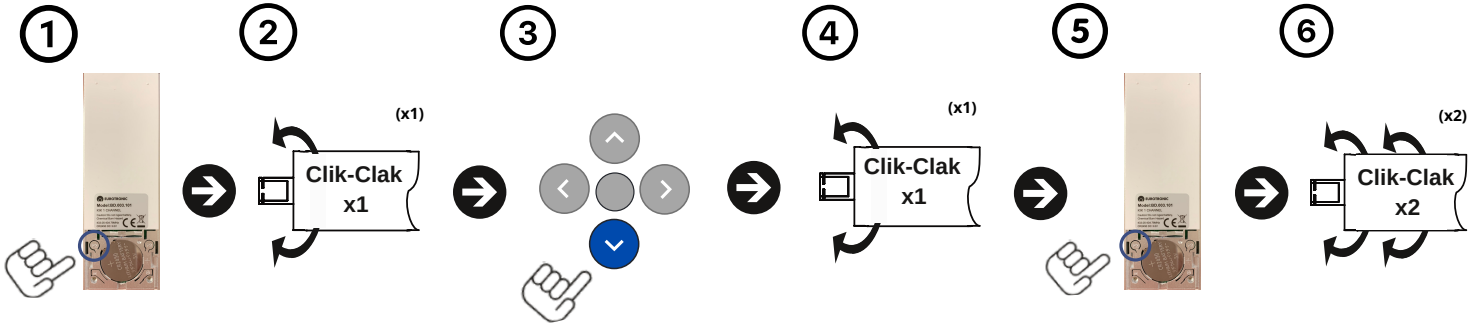
11. Borrar todos los emisores



Procedimiento:

1. Pulse el botón (**P2**), de un emisor ya grabado, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón central (**STOP**).
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Volveremos a pulsar el botón de (**P2**) para confirmar.
6. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
7. Todos los mandos a distancia estarán borrados.

12. Borrar todos los finales de carrera



Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)**, de un emisor ya grabado, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (**x1**) y un pitido (**x1**).
3. A continuación pulsaremos el botón de **(BAJADA)**.
4. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (**x1**) y un pitido (**x1**).
5. Volveremos a pulsar el botón de **(P2)** para confirmar.
6. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (**x2**) y tres pitidos (**x3**).
7. Todos los finales de carrera estarán borrados.

13. Funciones avanzadas

a) Prueba de funcionamiento:



Fig. 1

Procedimiento:

1. Pulse el botón **(PROG.)** de la cabeza del motor una vez (**x1**).
2. Pulse de nuevo el botón **(PROG.)** para realizar los siguientes movimientos en bucle **(SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP)**.
3. Después de 20 segundos inactivo vuelve al modo normal.

b) Bloqueo de la Radio:

Procedimiento:

1. Pulse el botón **(PROG.)** de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante seis segundos (**6"**).
 2. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (**X2**) y dos pitidos (**x2**) en intervalos de tiempo separados.
 3. El motor entrará en modo **Bloqueo de Radio** (el motor no recibe ninguna señal tipo **Radio**).
 4. Volver a pulsar el botón **(PROG.)** durante un segundo (**1"**) desactiva el modo **Bloqueo de Radio**.
- Con el bloqueo de radio el motor no recibirá señal de ningún emisor.

c) Cambio rotación motor:

Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante diez segundos (**10"**).
2. El motor hará tres "**CLICK-CLACK**" (**X3**) y dos pitidos (**x3**) en intervalos de tiempo separados.
3. El motor cambiará el sentido de rotación.
 - Para realizar desde el emisor seguir el paso nº 2.

d) Reseteo a modo fábrica:

Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante doce segundos (**12"**).
2. El motor hará cuatro "**CLICK-CLACK**" (**X4**) y cuatro pitidos (**x4**) en intervalos de tiempo separados.
3. El motor estará reseteado a **modo fábrica**.



CORTINAS Y AUTOMATISMOS EUROPE S.L.U

Contacto Asistencia Técnica

Correo: tecnico@eurotronic-europe.com

Tel.Movil: +0034 670397221

Tel: +0034 932 420 108

C/Pica d'Estats, 108-118
Polígono Industiral Sant Isidre 08272
Sant Fruitós de Bages (Barcelona)
ESPAÑA

Web: <https://www.eurotronic-europe.com>